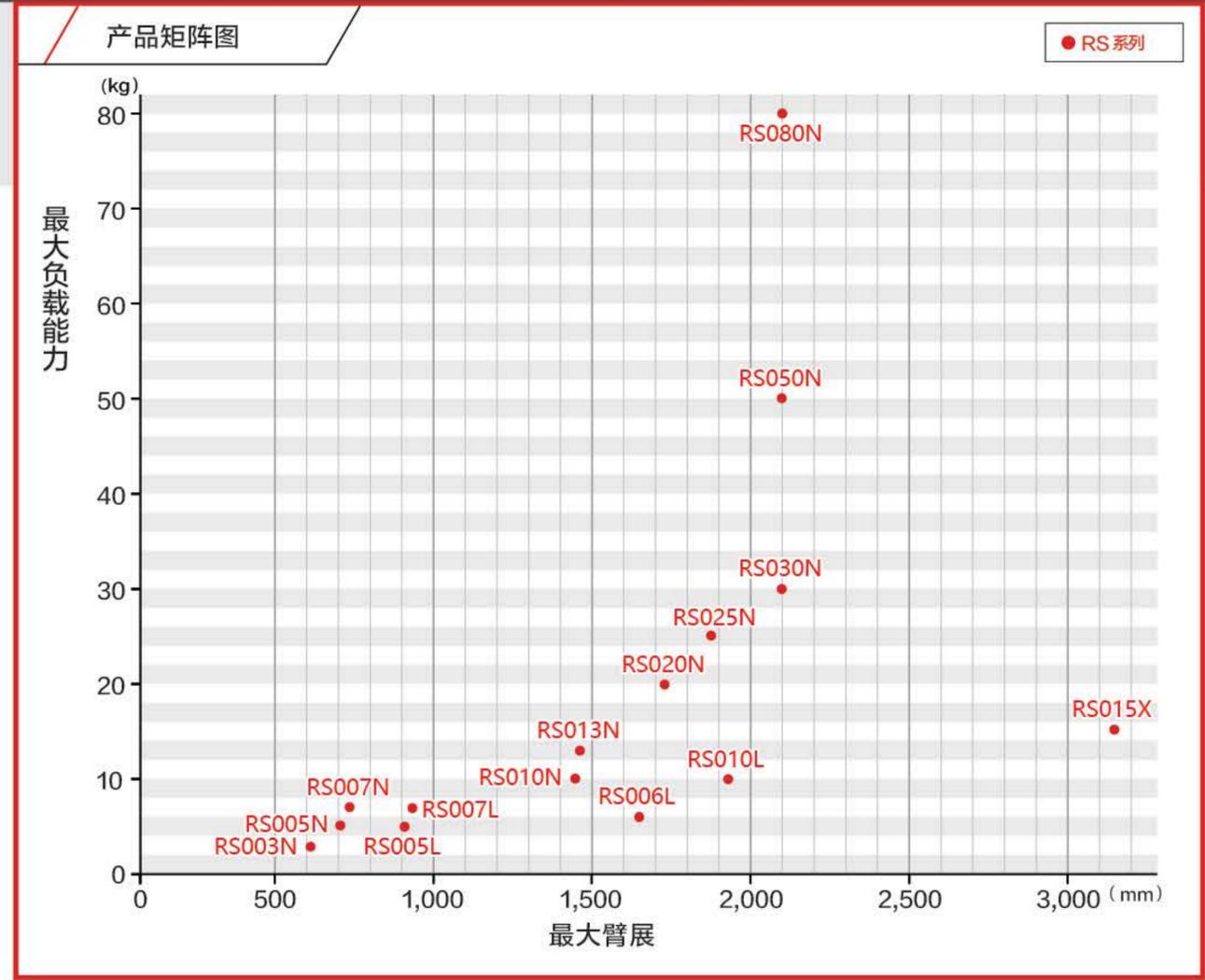
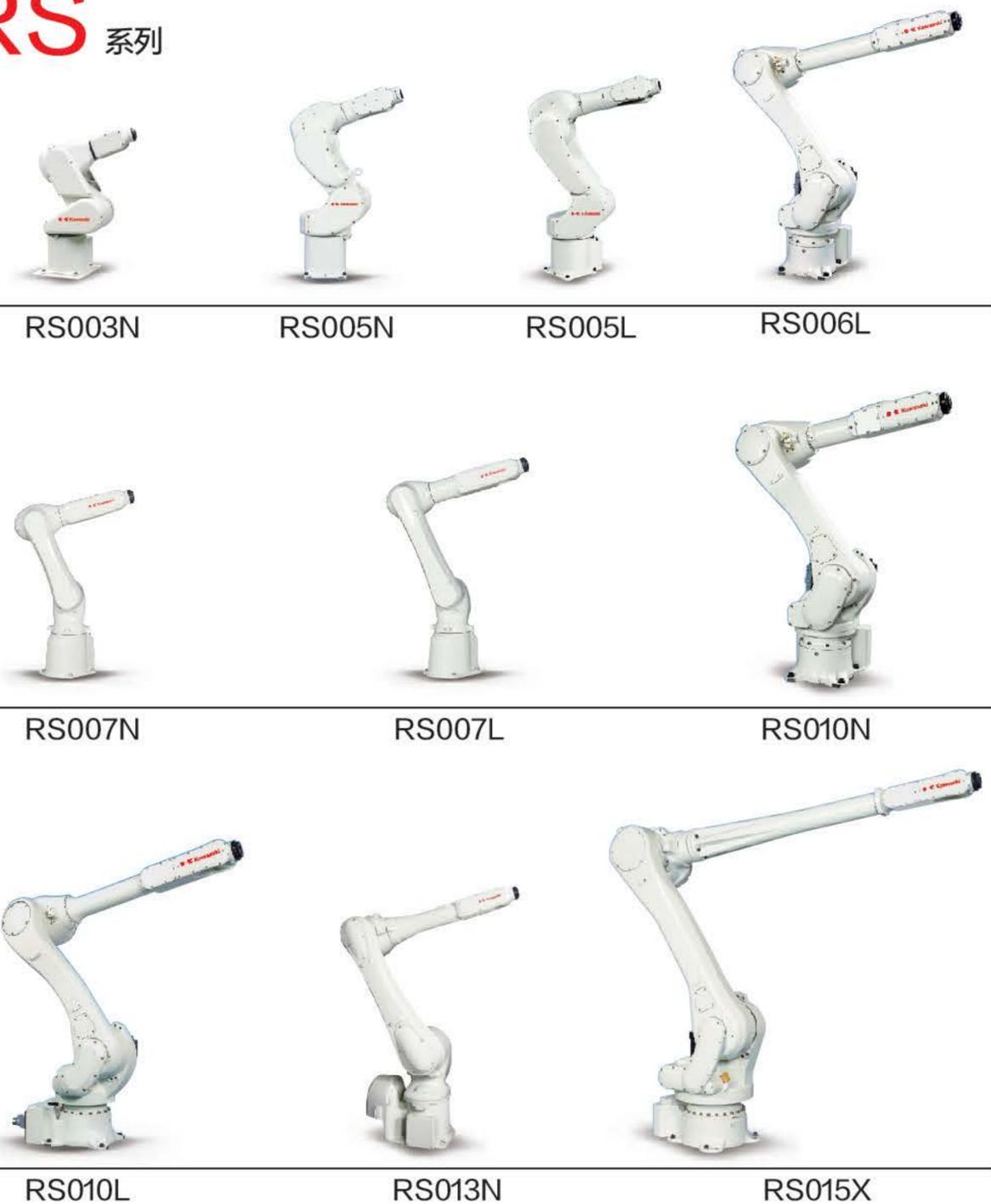


中小型通用机器人

RS系列凝聚了川崎重工的技术和经验，突出的具有超强性能。
把更敏捷更宽广的动作范围凝聚在了紧凑的机身里。
集结了强大的产品阵容，适合于各行各业，可满足客户的各种需求。

RS 系列

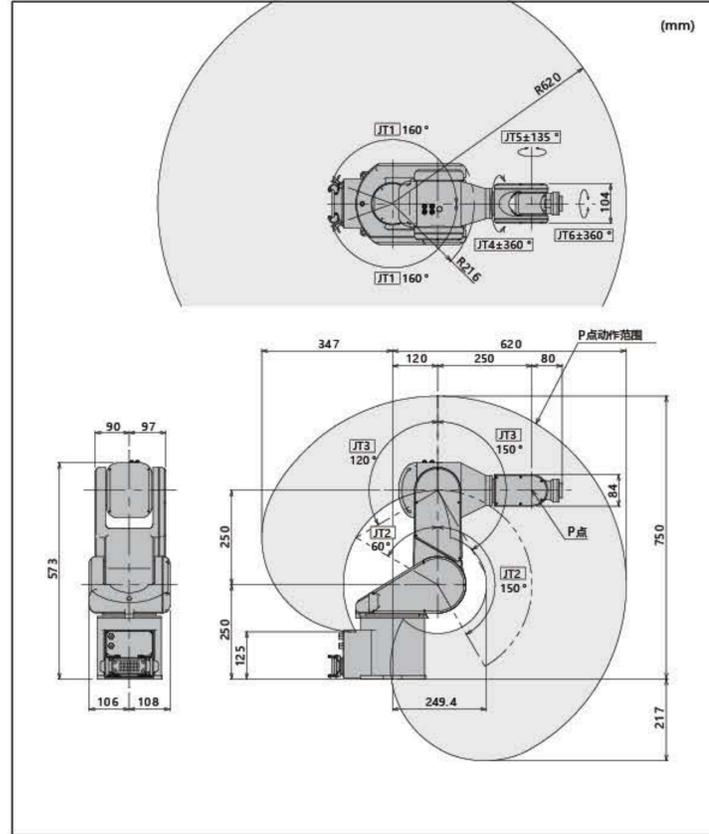


RS系列



RS003N

标准规格		
结构	垂直多关节	
动作自由度 (轴)	6	
最大负载能力 (kg)	3	
最大臂展 (mm)	620	
重复定位精度*1 (mm)	±0.02	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±160
	手臂前后 (JT2)	+150 - -60
	手臂上下 (JT3)	+120 - -150
	手腕旋转 (JT4)	±360
	手腕弯曲 (JT5)	±135
	手腕扭转 (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	360
	手臂前后 (JT2)	250
	手臂上下 (JT3)	225
	手腕旋转 (JT4)	540
	手腕弯曲 (JT5)	225
	手腕扭转 (JT6)	540
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	5.8
	手腕弯曲 (JT5)	5.8
	手腕扭转 (JT6)	2.9
允许惯量 (kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	0.12
	手腕弯曲 (JT5)	0.12
	手腕扭转 (JT6)	0.03
本体重量 (kg)	20	
安装方式	地面式、吊顶式	
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
防护等级	等同于IP54	
对应控制柜/电源容量	F60/2.0kVA	



*1: 符合ISO9283.

特征

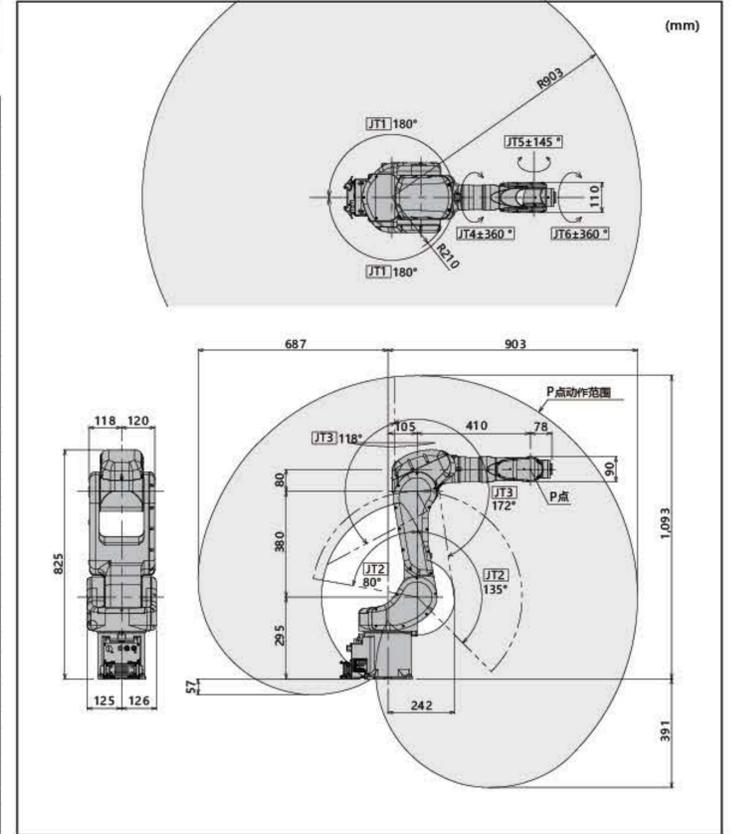
■产品阵容可对应广泛作业

■优越的动作速度

■紧凑而广泛的动作范围

RS005L

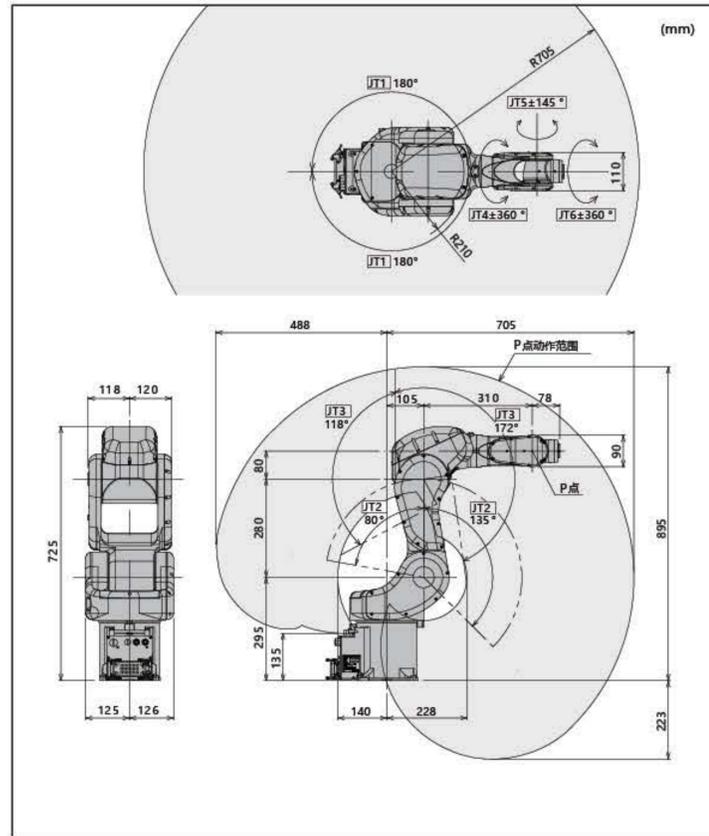
标准规格		
结构	垂直多关节	
动作自由度 (轴)	6	
最大负载能力 (kg)	5	
最大臂展 (mm)	903	
重复定位精度*1 (mm)	±0.03	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±180
	手臂前后 (JT2)	+135 - -80
	手臂上下 (JT3)	+118 - -172
	手腕旋转 (JT4)	±360
	手腕弯曲 (JT5)	±145
	手腕扭转 (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	300
	手臂前后 (JT2)	300
	手臂上下 (JT3)	300
	手腕旋转 (JT4)	460
	手腕弯曲 (JT5)	460
	手腕扭转 (JT6)	740
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	12.3
	手腕弯曲 (JT5)	12.3
	手腕扭转 (JT6)	7
允许惯量 (kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	0.4
	手腕弯曲 (JT5)	0.4
	手腕扭转 (JT6)	0.12
本体重量 (kg)	37	
安装方式	地面式、吊顶式	
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
防护等级	手腕: 等同于IP67 基轴: 等同于IP65	
对应控制柜/电源容量	F60/2.0kVA	



*1: 符合ISO9283.

RS005N

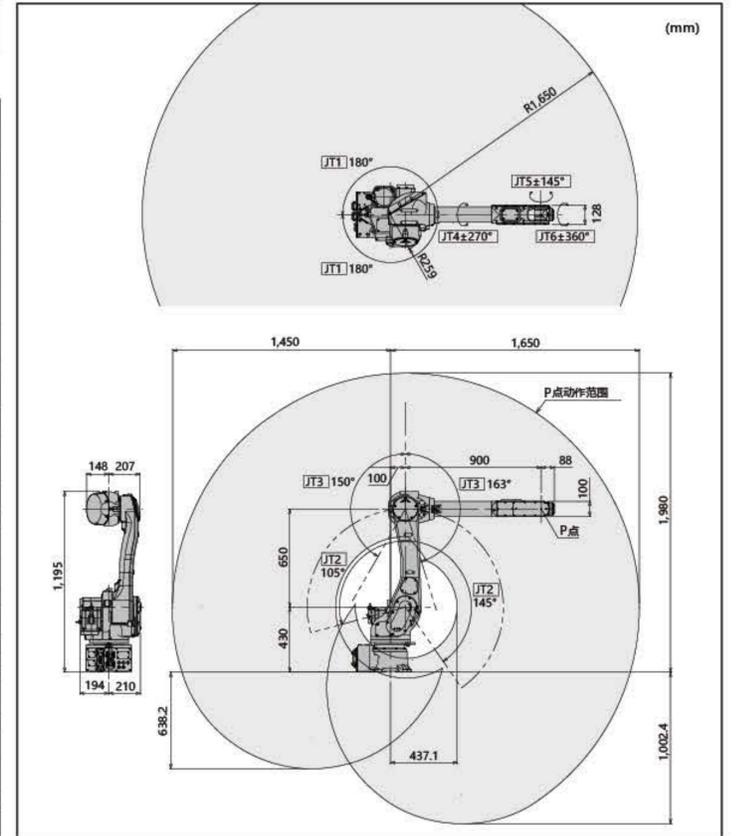
标准规格		
结构	垂直多关节	
动作自由度 (轴)	6	
最大负载能力 (kg)	5	
最大臂展 (mm)	705	
重复定位精度*1 (mm)	±0.02	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±180
	手臂前后 (JT2)	+135 - -80
	手臂上下 (JT3)	+118 - -172
	手腕旋转 (JT4)	±360
	手腕弯曲 (JT5)	±145
	手腕扭转 (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	360
	手臂前后 (JT2)	360
	手臂上下 (JT3)	410
	手腕旋转 (JT4)	460
	手腕弯曲 (JT5)	460
	手腕扭转 (JT6)	740
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	12.3
	手腕弯曲 (JT5)	12.3
	手腕扭转 (JT6)	7
允许惯量 (kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	0.4
	手腕弯曲 (JT5)	0.4
	手腕扭转 (JT6)	0.12
本体重量 (kg)	34	
安装方式	地面式、吊顶式	
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
防护等级	手腕: 等同于IP67 基轴: 等同于IP65	
对应控制柜/电源容量	F60/2.0kVA	



*1: 符合ISO9283.

RS006L

标准规格		
结构	垂直多关节	
动作自由度 (轴)	6	
最大负载能力 (kg)	6	
最大臂展 (mm)	1,650	
重复定位精度*1 (mm)	±0.03	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±180
	手臂前后 (JT2)	+145 - -105
	手臂上下 (JT3)	+150 - -163
	手腕旋转 (JT4)	±270
	手腕弯曲 (JT5)	±145
	手腕扭转 (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	250
	手臂前后 (JT2)	250
	手臂上下 (JT3)	215
	手腕旋转 (JT4)	365
	手腕弯曲 (JT5)	380
	手腕扭转 (JT6)	700
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	13
	手腕弯曲 (JT5)	13
	手腕扭转 (JT6)	7.5
允许惯量 (kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	0.45
	手腕弯曲 (JT5)	0.45
	手腕扭转 (JT6)	0.14
本体重量 (kg)	150	
安装方式	地面式、吊顶式	
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
防护等级	手腕: 等同于IP67 基轴: 等同于IP65	
对应控制柜/电源容量	F60/2.0kVA	



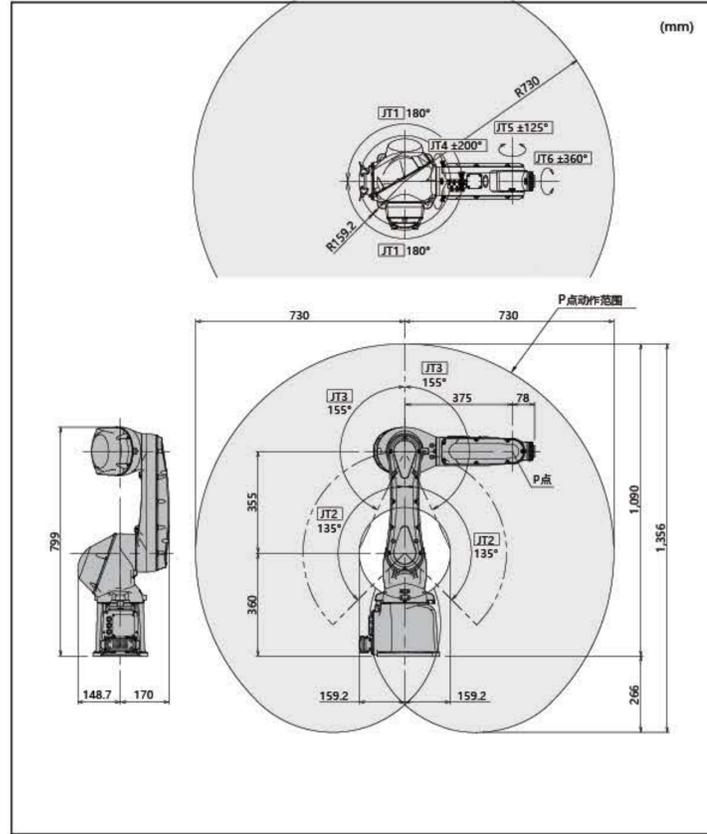
*1: 符合ISO9283.



RS007N

标准规格		
结构	垂直多关节	
动作自由度 (轴)	6	
最大负载能力 (kg)	7	
最大臂展 (mm)	730	
重复定位精度*1 (mm)	±0.02	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±180
	手臂前后 (JT2)	±135
	手臂上下 (JT3)	±155
	手腕旋转 (JT4)	±200
	手腕弯曲 (JT5)	±125
	手腕扭转 (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	470
	手臂前后 (JT2)	380
	手臂上下 (JT3)	520
	手腕旋转 (JT4)	550
	手腕弯曲 (JT5)	550
	手腕扭转 (JT6)	1,000
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	17
	手腕弯曲 (JT5)	17
	手腕扭转 (JT6)	10
允许惯量 (kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	0.5
	手腕弯曲 (JT5)	0.5
	手腕扭转 (JT6)	0.2
本体重量 (kg)	35	
安装方式	地面式、吊顶式	
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
防护等级	手腕: 等同于IP67 基轴: 等同于IP65	
对应控制柜/电源容量	F60/2.0kVA	

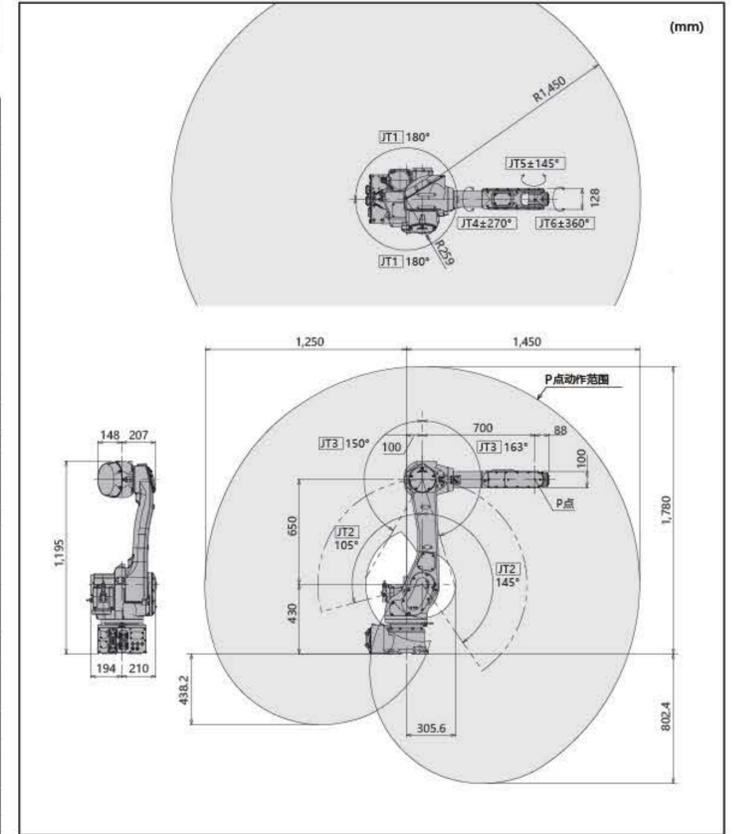
*1: 符合ISO9283.



RS010N

标准规格		
结构	垂直多关节	
动作自由度 (轴)	6	
最大负载能力 (kg)	10	
最大臂展 (mm)	1,450	
重复定位精度*1 (mm)	±0.03	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±180
	手臂前后 (JT2)	+145 - -105
	手臂上下 (JT3)	+150 - -163
	手腕旋转 (JT4)	±270
	手腕弯曲 (JT5)	±145
	手腕扭转 (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	250
	手臂前后 (JT2)	250
	手臂上下 (JT3)	215
	手腕旋转 (JT4)	365
	手腕弯曲 (JT5)	380
	手腕扭转 (JT6)	700
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	22
	手腕弯曲 (JT5)	22
	手腕扭转 (JT6)	10
允许惯量 (kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	0.7
	手腕弯曲 (JT5)	0.7
	手腕扭转 (JT6)	0.2
本体重量 (kg)	150	
安装方式	地面式、吊顶式	
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
防护等级	手腕: 等同于IP67 基轴: 等同于IP65	
对应控制柜/电源容量	F60/2.0kVA	

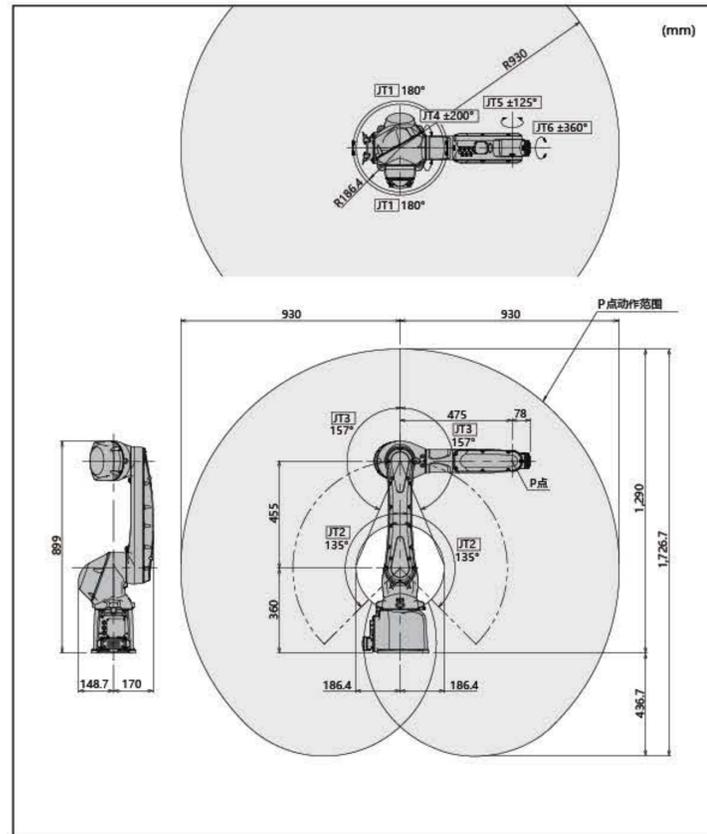
*1: 符合ISO9283.



RS007L

标准规格		
结构	垂直多关节	
动作自由度 (轴)	6	
最大负载能力 (kg)	7	
最大臂展 (mm)	930	
重复定位精度*1 (mm)	±0.03	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±180
	手臂前后 (JT2)	±135
	手臂上下 (JT3)	±157
	手腕旋转 (JT4)	±200
	手腕弯曲 (JT5)	±125
	手腕扭转 (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	370
	手臂前后 (JT2)	310
	手臂上下 (JT3)	410
	手腕旋转 (JT4)	550
	手腕弯曲 (JT5)	550
	手腕扭转 (JT6)	1,000
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	17
	手腕弯曲 (JT5)	17
	手腕扭转 (JT6)	10
允许惯量 (kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	0.5
	手腕弯曲 (JT5)	0.5
	手腕扭转 (JT6)	0.2
本体重量 (kg)	36	
安装方式	地面式、吊顶式	
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
防护等级	手腕: 等同于IP67 基轴: 等同于IP65	
对应控制柜/电源容量	F60/2.0kVA	

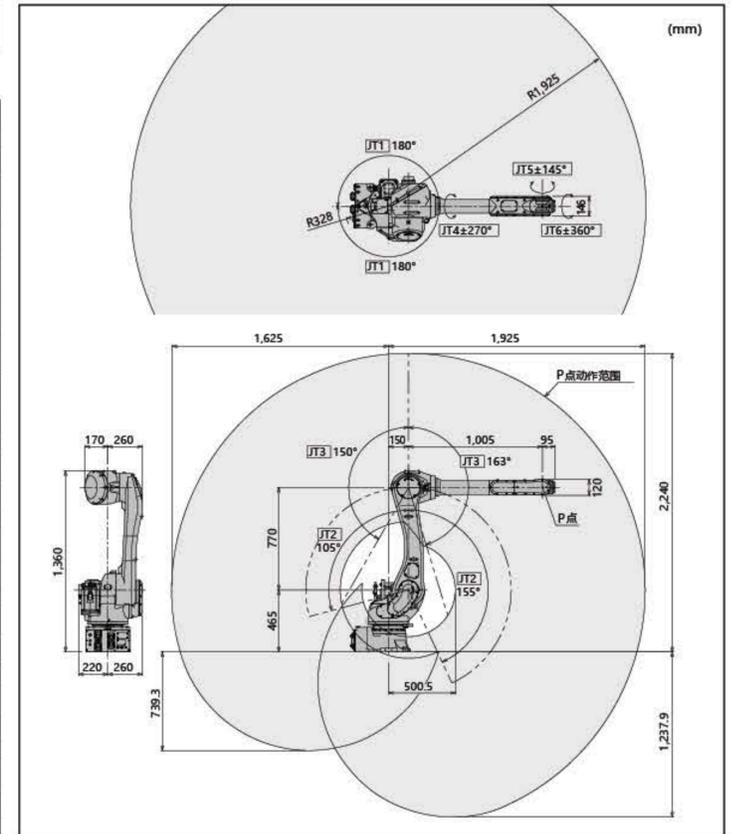
*1: 符合ISO9283.



RS010L

标准规格		
结构	垂直多关节	
动作自由度 (轴)	6	
最大负载能力 (kg)	10	
最大臂展 (mm)	1,925	
重复定位精度*1 (mm)	±0.05	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±180
	手臂前后 (JT2)	+155 - -105
	手臂上下 (JT3)	+150 - -163
	手腕旋转 (JT4)	±270
	手腕弯曲 (JT5)	±145
	手腕扭转 (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	190
	手臂前后 (JT2)	205
	手臂上下 (JT3)	210
	手腕旋转 (JT4)	400
	手腕弯曲 (JT5)	360
	手腕扭转 (JT6)	610
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	22
	手腕弯曲 (JT5)	22
	手腕扭转 (JT6)	10
允许惯量 (kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	0.7
	手腕弯曲 (JT5)	0.7
	手腕扭转 (JT6)	0.2
本体重量 (kg)	230	
安装方式	地面式、吊顶式	
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
防护等级	手腕: 等同于IP67 基轴: 等同于IP65	
对应控制柜/电源容量	E01/5.6kVA	

*1: 符合ISO9283.



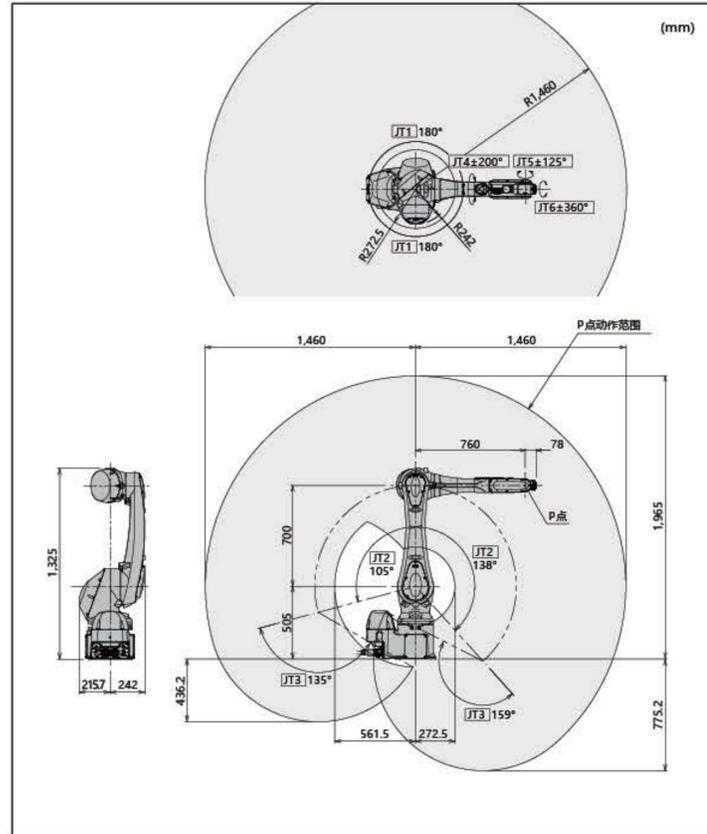


RS013N

标准规格

结构		垂直多关节
动作自由度 (轴)		6
最大负载能力 (kg)		13
最大臂展 (mm)		1,460
重复定位精度*1 (mm)		±0.03
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±180
	手臂前后 (JT2)	+138 - -105
	手臂上下 (JT3)	+135 - -159
	手腕旋转 (JT4)	±200
	手腕弯曲 (JT5)	±125
	手腕扭转 (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	265
	手臂前后 (JT2)	250
	手臂上下 (JT3)	265
	手腕旋转 (JT4)	475
	手腕弯曲 (JT5)	475
	手腕扭转 (JT6)	730
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	26
	手腕弯曲 (JT5)	26
	手腕扭转 (JT6)	10
允许惯量 (kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	0.9
	手腕弯曲 (JT5)	0.9
	手腕扭转 (JT6)	0.3
本体重量 (kg)		170
安装方式		地面式、吊顶式
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
防护等级		等同于IP67
对应控制柜/电源容量		F60/2.0kVA

*1: 符合ISO9283.

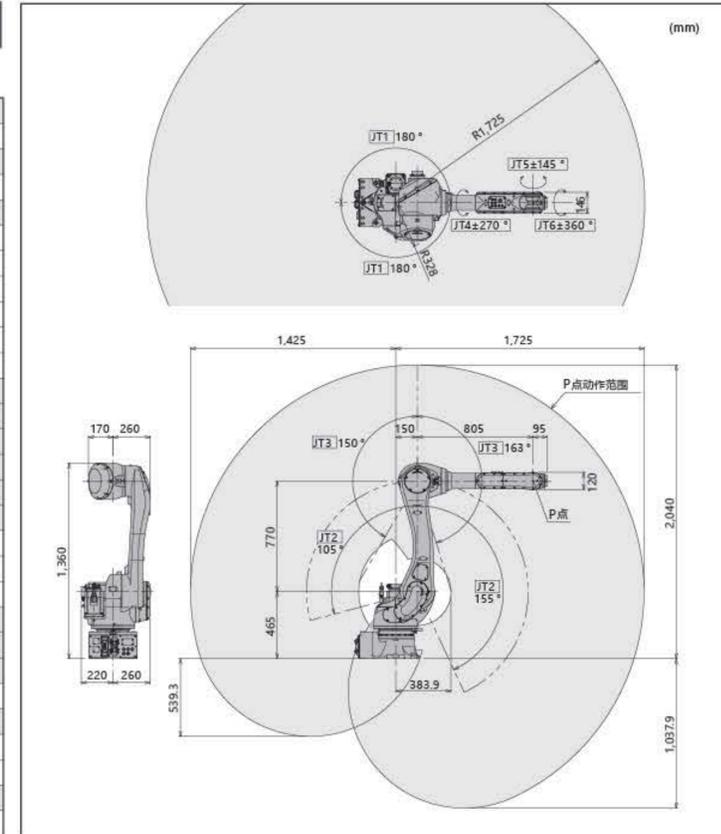


RS020N

标准规格

结构		垂直多关节
动作自由度 (轴)		6
最大负载能力 (kg)		20
最大臂展 (mm)		1,725
重复定位精度*1 (mm)		±0.04
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±180
	手臂前后 (JT2)	+155 - -105
	手臂上下 (JT3)	+150 - -163
	手腕旋转 (JT4)	±270
	手腕弯曲 (JT5)	±145
	手腕扭转 (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	190
	手臂前后 (JT2)	205
	手臂上下 (JT3)	210
	手腕旋转 (JT4)	400
	手腕弯曲 (JT5)	360
	手腕扭转 (JT6)	610
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	45
	手腕弯曲 (JT5)	45
	手腕扭转 (JT6)	29
允许惯量 (kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	0.9
	手腕弯曲 (JT5)	0.9
	手腕扭转 (JT6)	0.3
本体重量 (kg)		230
安装方式		地面式、吊顶式
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
防护等级		手腕: 等同于IP67 基轴: 等同于IP65
对应控制柜/电源容量		E01/5.6kVA

*1: 符合ISO9283.

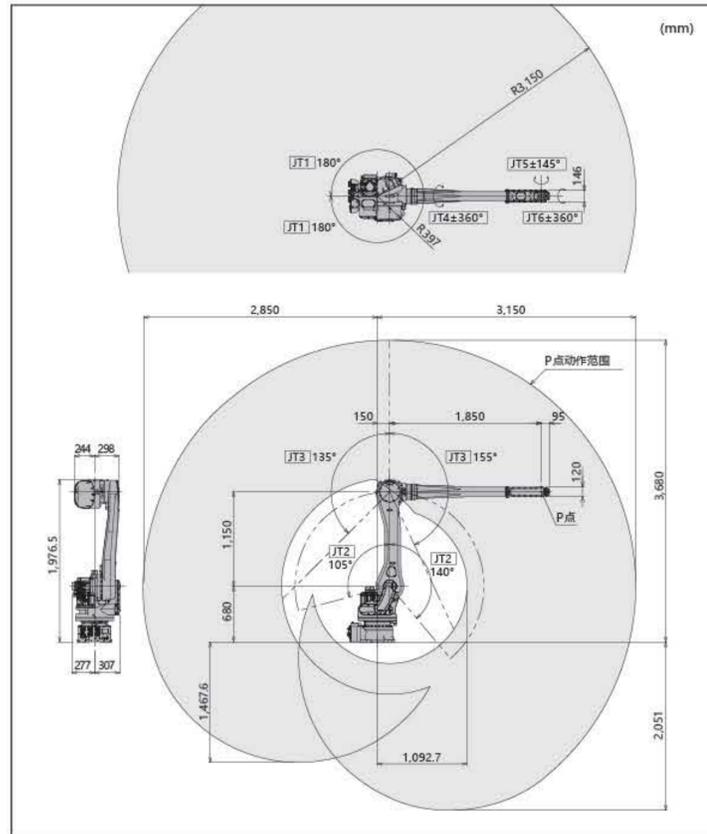


RS015X

标准规格

结构		垂直多关节
动作自由度 (轴)		6
最大负载能力 (kg)		15
最大臂展 (mm)		3,150
重复定位精度*1 (mm)		±0.06
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±180
	手臂前后 (JT2)	+140 - -105
	手臂上下 (JT3)	+135 - -155
	手腕旋转 (JT4)	±360
	手腕弯曲 (JT5)	±145
	手腕扭转 (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	180
	手臂前后 (JT2)	180
	手臂上下 (JT3)	200
	手腕旋转 (JT4)	410
	手腕弯曲 (JT5)	360
	手腕扭转 (JT6)	610
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	34
	手腕弯曲 (JT5)	34
	手腕扭转 (JT6)	22
允许惯量 (kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	0.8
	手腕弯曲 (JT5)	0.8
	手腕扭转 (JT6)	0.25
本体重量 (kg)		545
安装方式		地面式、吊顶式
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
防护等级		手腕: 等同于IP67 基轴: 等同于IP65
对应控制柜/电源容量		E02/7.5kVA

*1: 符合ISO9283.

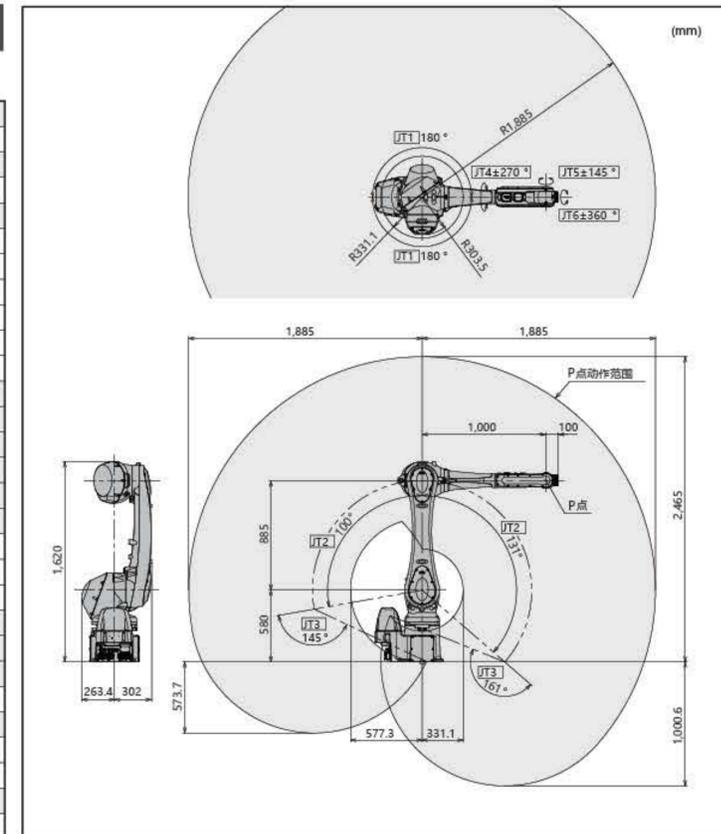


RS025N

标准规格

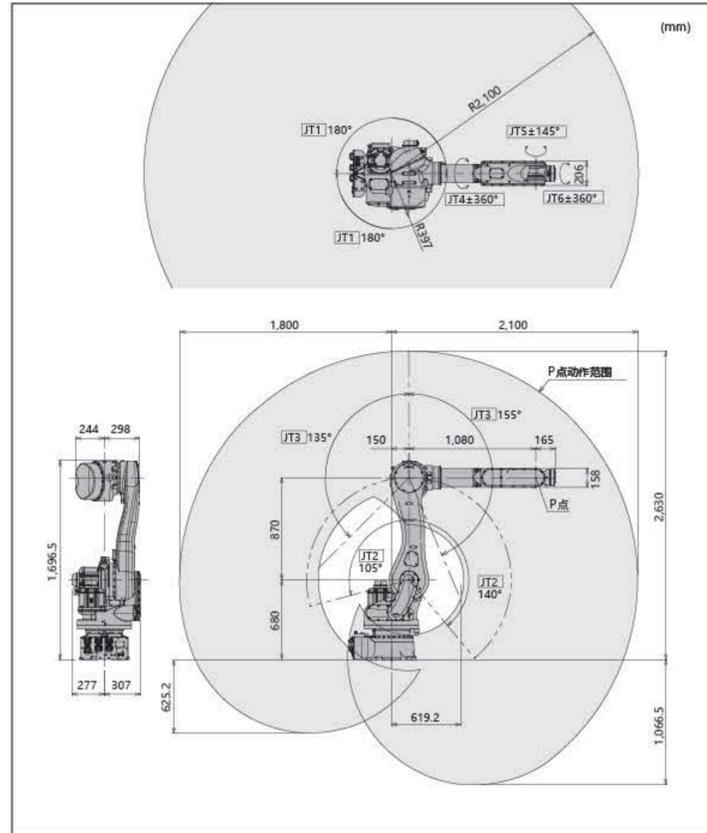
结构		垂直多关节
动作自由度 (轴)		6
最大负载能力 (kg)		25
最大臂展 (mm)		1,885
重复定位精度*1 (mm)		±0.04
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	±180
	手臂前后 (JT2)	+131 - -100
	手臂上下 (JT3)	+145 - -161
	手腕旋转 (JT4)	±270
	手腕弯曲 (JT5)	±145
	手腕扭转 (JT6)	±360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	215
	手臂前后 (JT2)	215
	手臂上下 (JT3)	270
	手腕旋转 (JT4)	420
	手腕弯曲 (JT5)	420
	手腕扭转 (JT6)	780
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	60
	手腕弯曲 (JT5)	60
	手腕扭转 (JT6)	32
允许惯量 (kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	2.6
	手腕弯曲 (JT5)	2.6
	手腕扭转 (JT6)	1.3
本体重量 (kg)		270
安装方式		地面式
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
防护等级		等同于IP67
对应控制柜/电源容量		F02/7.5kVA

*1: 符合ISO9283.



RS030N/RS050N/RS080N

标准规格		
结构	垂直多关节	
动作自由度 (轴)	6	
最大负载能力 (kg)	30/50/80	
最大臂展 (mm)	2,100	
重复定位精度*1 (mm)	± 0.06	
动作范围 (°)	手臂旋转 (JT1)	± 180
	手臂前后 (JT2)	+140 - -105
	手臂上下 (JT3)	+135 - -155
	手腕旋转 (JT4)	± 360
	手腕弯曲 (JT5)	± 145
	手腕扭转 (JT6)	± 360
最大速度 (°/s)	手臂旋转 (JT1)	180
	手臂前后 (JT2)	180
	手臂上下 (JT3)	185/185/160
	手腕旋转 (JT4)	260/260/185
	手腕弯曲 (JT5)	260/260/165
	手腕扭转 (JT6)	360/360/280
允许扭矩 (N·m)	手腕旋转 (JT4)	210/210/336
	手腕弯曲 (JT5)	210/210/336
	手腕扭转 (JT6)	130/130/194
允许惯量 (kg·m²)	手腕旋转 (JT4)	16.8/28/34
	手腕弯曲 (JT5)	16.8/28/34
	手腕扭转 (JT6)	6.6/11/13.7
本体重量 (kg)	555	
安装方式	地面式、吊顶式	
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
防护等级	手腕: 等同于IP67 基轴: 等同于IP65	
对应控制柜/电源容量	E02/7.5kVA	



*1: 符合ISO9283。

F60

特征

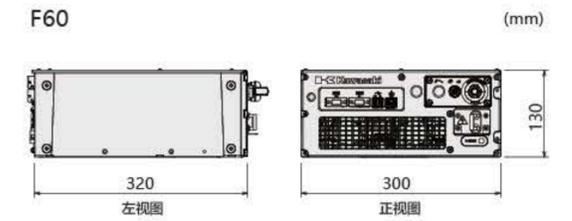
- 世界通用型控制柜
- 通过小型化和轻量化设计本体重量大幅降至 8.3kg, 一个人也能轻松搬运



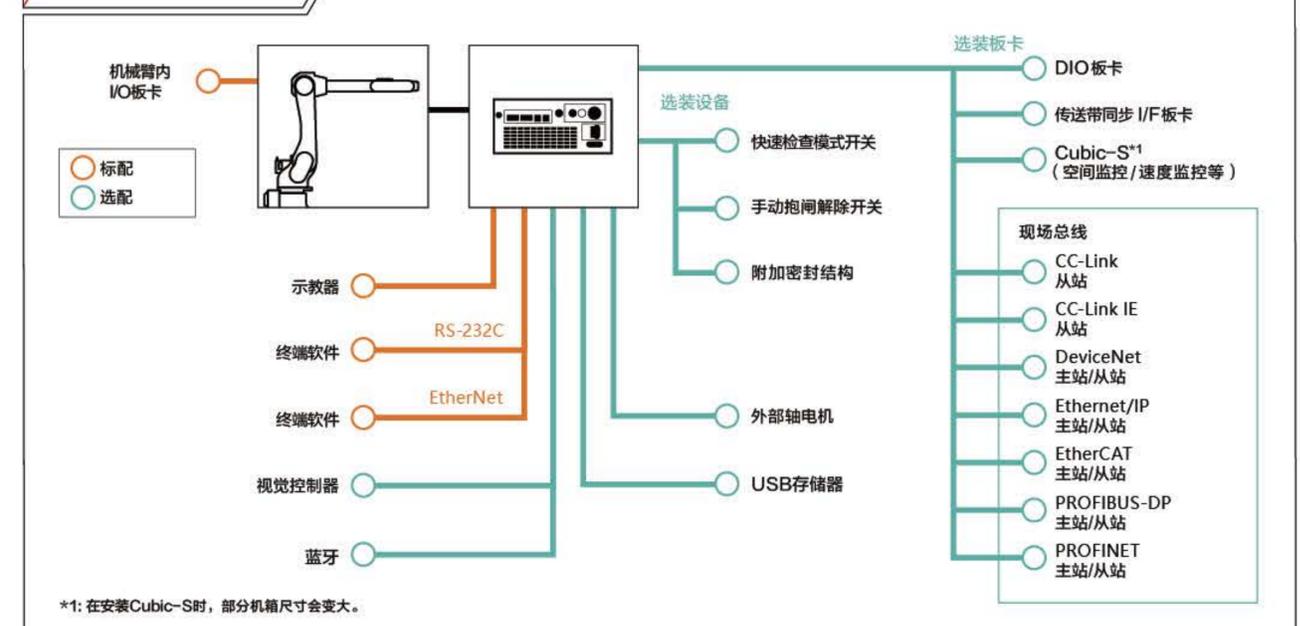
标准规格

尺寸 (mm)	W300× D320× H130	
结构	开放式 直接冷却式(等同于IP20)	
控制轴数 (轴)	6	
内存容量 (MB)	16	
I/O信号	外部操作信号	紧急停止、外部保持信号等
	通用输入 (点)	16
电缆长度	通用输出 (点)	16
	分离线缆 (m)	5
重量 (kg)	示教器 (m)	5
		8.3
电源	AC200 - AC230V ± 10% 50/60Hz . 1Φ 最大2.0kVA	
安装环境	环境温度 (°C)	0 - 45
	相对湿度 (%)	35 - 85 (无结露)
示教器	TFT彩色液晶显示触摸屏、 紧急停止开关、示教锁开关、使能开关	
操作面板	紧急停止开关、示教/重复切换开关	

外观及尺寸



系统构成图



*1: 在安装Cubic-S时, 部分机箱尺寸会变大。



张工

13806565418



吴工

13777633033



潘工

15867653608

